

BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND



REC'D 29 JAN 2004

WIPO PCT

PRIORITY DOCUMENT
 SUBMITTED OR TRANSMITTED IN
 COMPLIANCE WITH
 RULE 17.1(a) OR (b)

**Prioritätsbescheinigung über die Einreichung
 einer Patentanmeldung**

Aktenzeichen: 102 58 188.6

Anmeldetag: 12. Dezember 2002

Anmelder/Inhaber: Siemens Aktiengesellschaft, 80333 München/DE

Bezeichnung: Getriebe

IPC: F 16 H 25/06

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 8. Januar 2004
 Deutsches Patent- und Markenamt

Der Präsident
 Im Auftrag



Beschreibung

Getriebe

5 Die Erfindung betrifft ein Getriebe mit einem feststehenden, innen gezahnten Hohlrad, einem ringförmigen, flexiblen Zahnband, das mit der Zahnung des Hohlrades in Eingriff steht, wobei das Zahnband weniger Zähne aufweist als das Hohlrad, und einem drehbaren Wellgenerator, der über ein Stößelrad eine Kraft auf das Zahnband überträgt, wobei aus einer Drehung des Wellgenerators eine Relativbewegung des Zahnbandes gegenüber dem Hohlrad resultiert.

Derartige Getriebe sind als "Harmonic-Drive" bekannt. Grundlage für die Realisierung des Funktionsprinzips ist ein verformbares Zahnband, der auch Flexring genannt wird, welcher durch den Wellgenerator angetrieben und dessen unrunde Form über das Stößelrad auf den Flexring übertragen wird. Der Querschnitt durch den Wellgenerator ist vorzugsweise ellipsenförmig. Treibt man den Wellgenerator an, wird eine Querwelle erzeugt, welche sich am Hohlrad abstützt. Die Drehzahlumwandlung wird durch die Zähnezahldifferenz zwischen dem Hohlrad und dem Flexring bestimmt. Da diese Differenz sehr klein ist, können sehr hohe Übersetzungen erreicht werden, insbesondere von 1:50 bis 1:5000.

Der Vorteil dieses Getriebeprinzips ist die sehr flache Bauweise bei niedriger Teilezahl.

30 Ein anderes Getriebe, das derartige Übersetzungen ermöglicht, ist ein mehrstufiges Planetengetriebe. Mehrstufige Planetengetriebe sind jedoch verhältnismäßig aufwendig und benötigen eine große Teilezahl, was zu erhöhten Herstellungskosten führt.

35

Daneben sind Schneckengetriebe bekannt, die zwar ebenfalls eine verhältnismäßig hohe Übersetzung ermöglichen, allerdings

nur einen niedrigen Wirkungsgrad besitzen. In vielen Anwendungsfällen scheidet daher die Verwendung von Schneckengetrieben aus.

5 Bei den eingangs genannten "Harmonic-Drive"-Getrieben besteht das Problem, wie die Bewegung des Zahnbandes weitergeleitet wird. Dazu sind bisher zwei Ausführungen bekannt, die als Flextopf-Getriebe und als Flachgetriebe bezeichnet werden. Während der Abtrieb bei einem Flextopf-Getriebe direkt über den Flexring erfolgt, wird bei dem Flachgetriebe ein zweites Hohlrad benötigt, welches die selbe Zähnezahl besitzt wie der Flexring. Der Nachteil des Flextopf-Getriebes besteht in dem hohen benötigten Bauraum, während bei dem Flachgetriebe die Verzahnung speziell angepasst werden muss und darüber hinaus 15 auch ein höherer Bauraum notwendig ist, um die Kupplungsstufe zu realisieren.

Aufgabe der Erfindung ist es, ein Getriebe anzugeben, das auch bei Einbeziehung der Kraftweiterleitung einen sehr niedrigen Bauraum benötigt und darüber hinaus einfach im Aufbau ist.

Diese Aufgabe wird durch ein Getriebe der eingangs genannten Art gelöst, das dadurch gekennzeichnet ist, dass ein Gegenrad vorgesehen ist und an einer Seitenfläche des Zahnbandes Mitnahmezapfen angeformt sind, die in Ausnehmungen des Gegenrads eingreifen.

Der Vorteil der erfindungsgemäßen Ausgestaltung des Getriebes besteht in der sehr flachen Bauweise, ohne dass dafür viele Teile notwendig sind. Gegenüber dem oben genannten Flachgetriebe besteht der Vorteil, dass auf ein zweites Hohlrad als Kupplungs element verzichtet werden kann. Statt dessen wird ein einfacher aufgebautes Gegenrad verwendet, das wesentlich billiger ist. Das Gegenrad kann in einer sehr einfachen Ausführung scheibenförmig sein mit radial angeordneten Nuten, in die die 35 Mitnahmezapfen eingreifen. Da das Drehmoment immer über eine

Mehrzahl von Zapfen übertragen wird, sind auch hohe Drehmomente übertragbar. An das Gegenrad können beliebige mechanische Elemente angeformt oder angebracht werden, um das Drehmoment weiterzuleiten, insbesondere kann das Gegenrad mit 5 Zahnrädern, starren oder flexiblen Wellen, Kupplungen etc. verbunden werden.

Die erfindungsgemäße Getriebeausführung ermöglicht es, für die gleiche Funktion weniger Teile einzusetzen. Im Falle eines Planetengetriebes, wie es nach dem Stand der Technik eingesetzt wird, kommt ein Motorritzel, sechs Planetenräder, 10 zwei Planetenträger sowie ein Hohlrad zum Einsatz. Ein Harmonic-Drive-Getriebe mit der erfindungsgemäßen Bewegungsübertragung benötigt nur noch fünf Teile, nämlich einen Wellgenerator, ein Stößelrad, einen Flexring, ein Hohlrad und ein Gegenrad. 15

In einer Weiterbildung der Erfindung sind die Nuten trapezförmig. Aufgrund der permanenten Verformung des Zahnbandes um 20 die halbe Differenz des Wellgenerators ändert sich auch permanent der Winkel der einzelnen Zapfen zur Mittelachse und es stehen daher nicht alle Mitnahmeelemente zur Drehmomentübertragung zur Verfügung. Diese Schwachstelle wird durch die trapezförmige Ausgestaltung der Nuten minimiert.

Eine besonders vorteilhafte Verwendung des erfindungsgemäßen Getriebes erfolgt in einem digitalen Fahrtenschreiber zum Antrieb eines Chipkarten-Auswurfmechanismus.

30 Die Erfindung wird nachfolgend anhand eines Ausführungsbeispiels näher erläutert. Es zeigen:

Figur 1 eine Draufsicht auf ein erfindungsgemäßes Getriebe,

35 Figur 2 eine Schnittansicht durch das Getriebe von Figur 1,

Figur 3 eine dreidimensionale Darstellung des flexiblen Zahnbandes,

Figur 4 eine dreidimensionale Darstellung des Gegenrades,

5

Figur 5 eine Schnittansicht durch das Gegenrad mit darin eingreifenden Mitnahmезапфен,

10 Figur 6 eine detaillierte Darstellung der geometrischen Ausgestaltung der Mitnahmезапфен,

Figur 7 eine Darstellung zur Berechnung der Trapezform der Nuten und

15 Figur 8 eine Untenansicht des erfindungsgemäßen Getriebes der Figuren 1 und 2 mit dem Gegenrad und weiteren Abtriebselementen.

Die Figur 1 zeigt eine Draufsicht auf das erfindungsgemäße Getriebe. Außen befindet sich ein feststehendes Hohlrad 1, in dessen Zahnung auf der Innenseite ein flexibles Zahnband 2, der sogenannte Flexring, eingreift. Der Flexring 2 sitzt auf einem Stößelrad 4, wobei in der Figur 1 nicht alle Stößelelemente des Stößelrades 4 dargestellt sind. Die Stößelelemente des Stößelrades 4 lassen sich einstückig herstellen, so dass das Stößelrad 4 nur ein einziges Teil darstellt und somit einfach in der Handhabung ist. Gleichwohl müssen die Stößelelemente beweglich gegeneinander sein. Das Stößelrad besitzt eine zentral Ausnehmung, in die ein Wellgenerator 4 hineinragt, der eine ellipsenförmige Kontur besitzt. Der Wellgenerator 3 ist drehbar gelagert und mit einem Antrieb verbunden, so dass bei einer Drehung des Wellgenerators 4 Querwellen entstehen, die auf die Stößelelemente des Stößelrades 4 übertragen werden. Die Querwellen stützen sich über den Flexring 2 an dem Hohlrad 1 ab. Der Flexring 2 und das Hohlrad 1 besitzen ineinander greifende Zähne, wobei der Flexring 2 weniger Zähne aufweist als das Hohlrad 1. Beim Durchlaufen der

Querwellen kommt es daher zu einer Verschiebung des Flexringes gegenüber dem Hohlrad 1. Damit eine Bewegung des Flexringes 2 gegenüber dem Hohlrad 1 möglich ist, müssen die Radien des Hohlrades 1 und des Flexringes 2 in geeigneter Weise aufeinander abgestimmt sein.

Die Figur 2 zeigt eine Schnittansicht durch das Getriebe von Figur 1. Hierbei ist zusätzlich ein Antrieb 8 zu erkennen, der über eine Welle den Wellgenerator 3 antreibt. Darüber hinaus ist in Figur 2 ein Gegenrad 7 zu erkennen, das in der nachfolgend beschriebenen Weise von dem Flexring 2 angetrieben wird. Zur Weiterleitung der Bewegung des Gegenrades 7 ist an dieses ein Zahnrad 9 angeformt, das wiederum mit einem anderen Zahnrad zusammenwirken kann. Ebenfalls in Figur 2 ist zu erkennen, dass der Flexring 2 so ausgebildet ist, dass er in das Gegenrad 7 eingreifen kann.

Der Flexring 2 des Getriebes von Figur 1 und Figur 2 ist in Figur 3 dargestellt. An einer Seitenfläche des Flexringes 2, in diesem Fall an der unteren Seite, sind Mitnahmezapfen 5 angeformt. Die Zapfen am Flexring 2 fallen aufgrund der geringen Dicke des flexiblen Bauteils sehr klein aus. Daher ist eine hohe Zahl an Zapfen 5 vorzusehen. Außerdem sollten so viele als möglich mit dem Gegenrad 7 in Eingriff stehen, um das Drehmoment sicher zu übertragen. Da der Flexring 2 eine Verformung um die Höhendifferenz des Wellgenerators 3 erfährt, müssen darüber hinaus die Mitnahmezapfen 5 um dieses Maß sich in dem Gegenrad 7 radial bewegen können.

Der Eingriff der Mitnahmezapfen 5 in das Gegenrad 7 erfolgt daher in der Weise, dass die Mitnahmezapfen 5 in radial verlaufende Nuten 6 des Zahnrades 7 eingreifen. Um die Drehmomentübertragung zwischen dem Flexring 2 und dem Gegenrad 7 zu optimieren, wobei dieses Problem durch die Verformung des Flexringes entsteht, können die Nuten trapezförmig ausgebildet sein. Dies ist in der Ausführung von Figur 4 zwar nicht vorgesehen, stellt aber eine vorteilhafte Weiterbildung dar.

Die Berechnung trapezförmiger Nuten ist im folgenden anhand von Figur 5 dargestellt. Dabei wird der Bogen des Flexringes 2 in der Maximal- bzw. Minimal-Position als Kreis betrachtet.

5 In der Figur 5 ist "h" die Differenz des Wellgenerators 3, die von der zur Anwendung kommenden Ellipse des Wellgenerators abhängig ist. Die Differenz h ergibt sich dabei aus der halben Differenz des maximalen und des minimalen Radius. Diese Differenz wird auch als Hub bezeichnet. Der Radius r_{\max} ist 10 der Radius des Hohlrades in den "Tälern" zwischen den Zähnen. Der Radius r_{\min} ist der Radius des Hohlrades abzüglich des Hubs h . Der Winkel α berechnet sich zu $\alpha = 360^\circ / \text{Anzahl der Mitnahmezapfen } 5$. Das Bogenmaß b berechnet sich zu $b = \alpha * \pi * r_{\max} / 180^\circ$. Das Bogenmaß ist bei beiden Betriebszuständen 15 gleich, da sich der Abstand der Mitnahmezapfen 5 nicht ändert. Der Winkel θ errechnet sich zu $\theta = b * 180^\circ / (\pi * r_{\min})$. Daraus ergibt sich die Winkeldifferenz $\delta = \theta - \alpha$. Die Differenz x zwischen der äußeren Kante 11 der Nut 6 und der inneren Kante 12 der Nut 6 auf einem Kreisbogen berechnet sich zu $x = 20 \tan \delta * r_{\min}$. Daraus resultiert der Trapezwinkel γ mit Tangens $\gamma = x/h$.

In der Figur 6 ist ein Schnitt durch die Ebene F-F (vergleiche Figur 2) dargestellt. Dort ist zu erkennen, dass alle Mitnahmezapfen 5 in Nuten 6 des Gegenrades 7 eingreifen.

Die Figur 7 zeigt die Anordnung der Mitnahmezapfen 5 auf der Seitenfläche des Flexringes 2. "a" ist dabei der Abstand zwischen den Zapfen 5 und ergibt sich aus dem Umfang des Flexringes geteilt durch die Anzahl der Mitnahmezapfen 5.

Aus der Figur 8 ist ersichtlich, wie die Übertragung der Bewegung des Gegenrades 7 erfolgen kann. Dem gezeigten Ausführungsbeispiel ist an dem Gegenrad 7 ein Zahnrad 9 angeformt, 35 welches in ein weiteres Zahnrad 10 eingreift. Dabei kann eine weitere Übersetzung erfolgen.

In dem gezeigten Ausführungsbeispiel liegen die Antriebswelle und die Abtriebswellen auf der gleichen Achse. Es kann aber auch ein Versatz der Antriebs- und Abtriebswelle ausgeglichen werden, beispielsweise zum Ausgleich von Toleranzen. Es ist 5 sogar möglich, die Antriebs- und Abtriebswelle schon zwischen Flexring und Gegenrad zu versetzen. Dies funktioniert allerdings nur bei der Übertragung von niedrigen Drehmomenten, da hier nur noch wenige Mitnahmезapfen im Eingriff mit Nuten des Gegenrades stehen. In einer weitergehenden Ausführung ließe 10 sich sogar eine Übersetzung einbauen nach dem Prinzip des Steggetriebes. Dabei müssten dann nicht einmal die Antriebs- und Abtriebswelle in einer Richtung, d. h. parallel stehen, sondern könnten beliebig winkelig zueinander angeordnet werden.

Patentansprüche

1. Getriebe mit

5 - einem feststehenden, innen gezahnten Hohlrad (1),
- einem ringförmigen, flexiblen Zahnband (2), das mit der
Zahnung des Hohlrades (1) in Eingriff steht, wobei das
Zahnband (2) weniger Zähne aufweist als das Hohlrad (1),
und

10 - einem drehbaren Wellgenerator (3), der über ein Stoßelrad
(4) eine Kraft auf das Zahnband (2) überträgt, wobei aus
einer Drehung des Wellgenerators (3) eine Relativbewegung
des Zahnbandes (2) gegenüber dem Hohlrad (1) resultiert,
dadurch gekennzeichnet, dass

15 ein Gegenrad (7) vorgesehen ist und an einer Seitenfläche des
Zahnbandes (2) Mitnahmезapfen (5) angeformt sind, die in Aus-
nehmungen (6) des Gegenrads (7) eingreifen.

2. Getriebe nach Anspruch 1,

20 dadurch gekennzeichnet, dass
die Achsen des Wellgenerators (3) und des Gegenrades (7) pa-
rallel sind und dass die Ausnehmungen des Gegenrads (7) sich
radial erstreckende Nuten (6) sind.

3. Getriebe nach Anspruch 2,

dadurch gekennzeichnet, dass
die Nuten (6) trapezförmig sind.

4. Getriebe nach einem der Ansprüche 1 bis 3,

30 dadurch gekennzeichnet, dass
die Getriebekomponenten Kunststoffspritzteile sind.

5. Verwendung des Getriebes nach einem der Ansprüche 1 bis 4
in einem digitalen Fahrtenschreiber zum Antrieb eines Chip-
35 karten-Auswurfmechanismus.

Zusammenfassung**Getriebe**

5

Die Erfindung betrifft ein Getriebe mit einem Hohlrad (1), einem innerhalb des Hohlrades laufenden flexiblen Zahnbandes (2), wobei das Zahnbahn (2) weniger Zähne aufweist als das Hohlrad (1), einem drehbaren Wellgenerator (3), der über ein Stößelrad (4) eine Kraft auf das Zahnbahn (2) überträgt, wobei aus einer Drehung des Wellgenerators (3) eine Relativbewegung des Zahnbandes (2) gegenüber dem Hohlrad (1) resultiert. Das erfindungsgemäße Getriebe ist dadurch gekennzeichnet, dass ein Gegenrad (7) vorgesehen ist und an einer Seitenfläche des Zahnbandes (2) Mitnahmezapfen (5) angeformt sind, die in Ausnehmungen (6) des Gegenrads (7) eingreifen. Das erfindungsgemäße Getriebe ist besonders einfach aufgebaut und beansprucht nur sehr wenig Bauhöhe.

20

Figur 2

FIG 1

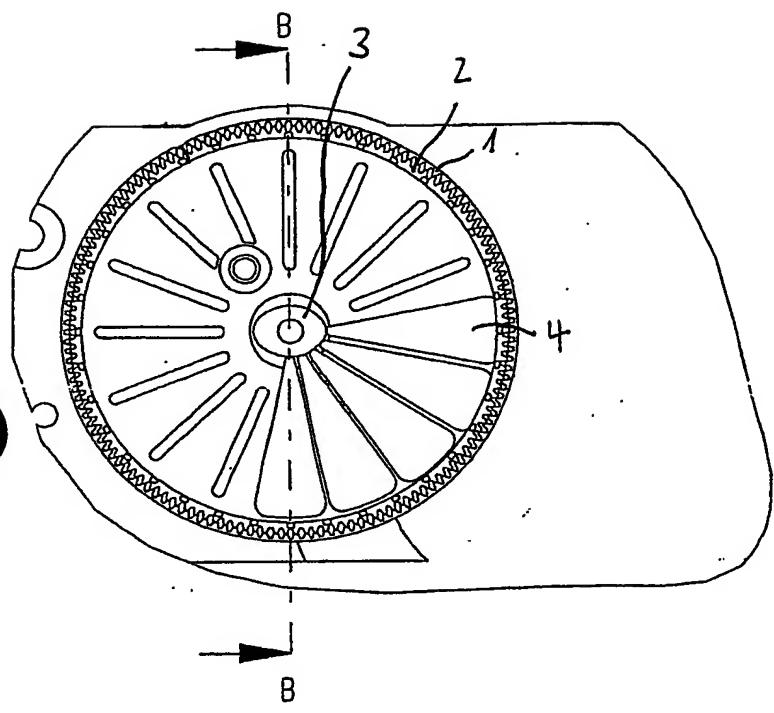


FIG 2

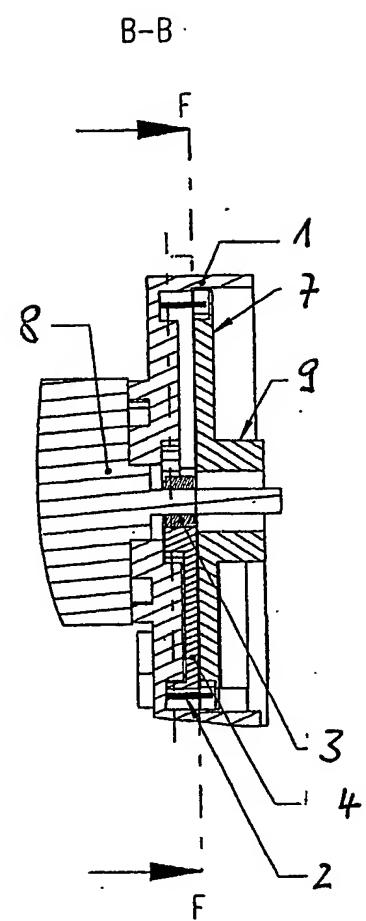


FIG 3

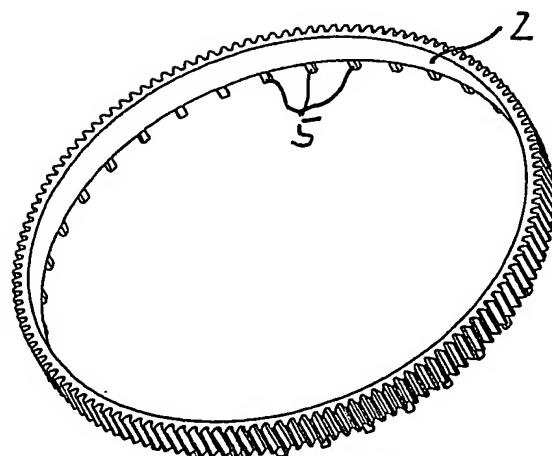


FIG 4

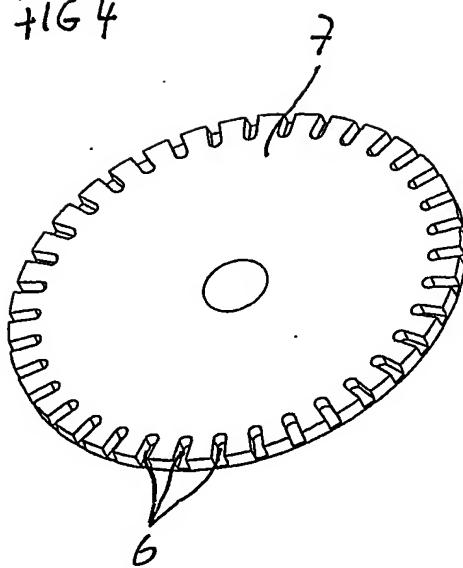


FIG 5

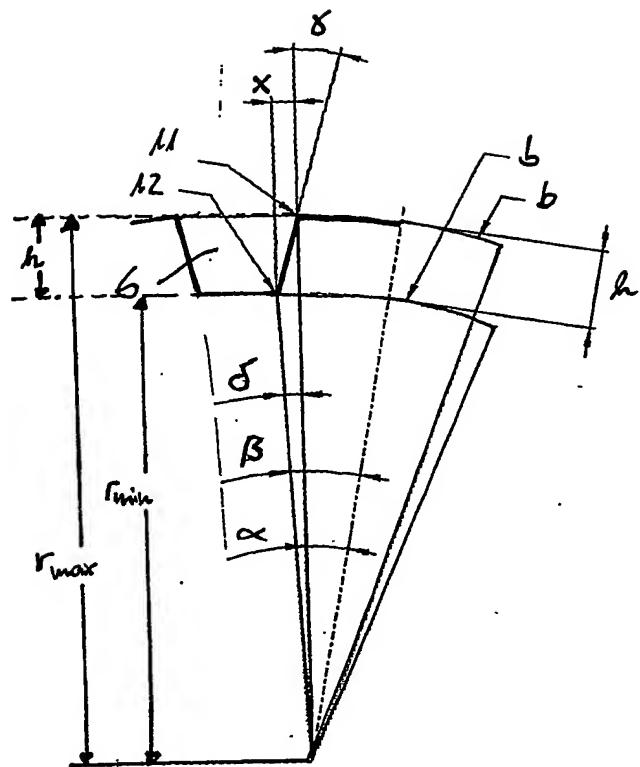


FIG 6

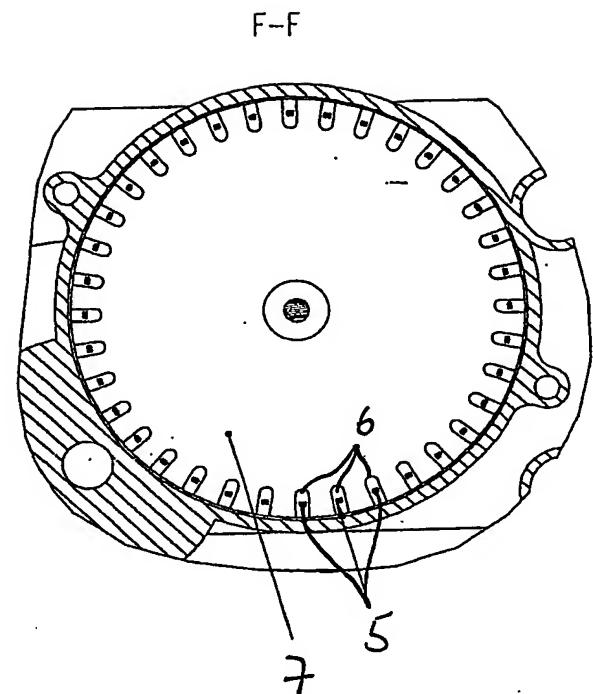


FIG 7

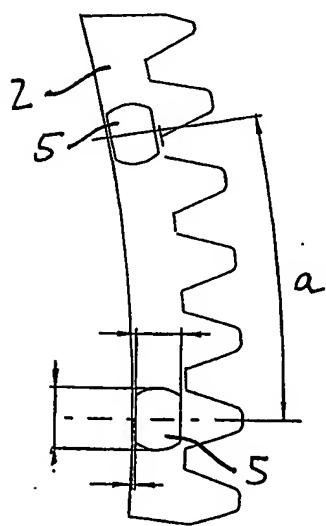


FIG 8

